

증개설어 세²⁰⁰²⁻¹⁰³³¹호(2002.03.08) 1부.

ת 2002-0018331

(19) 대한민국특허청(KR)
(12) 공개특허공보(A)

(S1) Int. Cl.
033 37/00

(11) 광개번호 82002-001 8331
(43) 광개일자 2002년 07월 08일

(21) 출원번호	10-2000-0051606
(22) 출원일자	2000년 09월 01일
(71) 출원인	한국해양연구원 박병권 경기 안산시 산1동 1270번지
(72) 필명자	이판복 대전광역시 유성구 전인동 익소포아파트 105-302 이종우 대전광역시 유성구 전인동 청구나래마파트 102-301 전봉환 대전광역시 유성구 송강동 200-4찬아음마파트 107-606 임용곤 대전광역시 서구 토산동 옥련아파트 305-806 총석원 대전광역시 유성구 도로동 431현대아파트 103-306 장성렬, 김홍진
(74) 대리인	

Digitized by srujanika@gmail.com

(54) 가진 출정이 가능한 단동형 수중 카메라

五

1045

154

۴۵

스테레오 카메라, 수중, 압체영상, 초점거리, 렌즈거리, 수줍 거리 측정

卷之四

도교의 고전적 소설

도 1은 본 발명에 적용되는 평행식 스테레오 카메라의 기하학적 기호의 정의를 도시한 노면.
도 2는 본 발명에 적용되는 수증거리속성을 위한 기하학적 기호의 절의를 도시한 도면.
도 3은 본 발명에 적용되는 단동형 수증 스테레오 카메라의 작동 개념도.
도 4는 본 발명에 적용되는 단동형 수증 스테레오 카메라의 구성도.

SINGLE MOTOR TYPE UNDERWATER STEREO CAMERA OF MEASURING DISTANCE

Publication number: KR2002018331

Publication date: 2002-03-08

Inventor: HONG SEOK WON (KR); JUN BONG HWAN (KR); LEE JONG MU (KR); LEE PAN MUK (KR); LIM YONG GON (KR)

Applicant: KOREA OCEAN RES AND DEV I (KR)

Classification:

- international: H04N13/00; H04N15/00; H04N13/00; H04N15/00;
(IPC1-7): G03B37/00

- european: H04N13/00S2A2; H04N13/00S2Y; H04N13/00S8D

Application number: KR20000051606 20000901

Priority number(s): KR20000051606 20000901

Also published as:

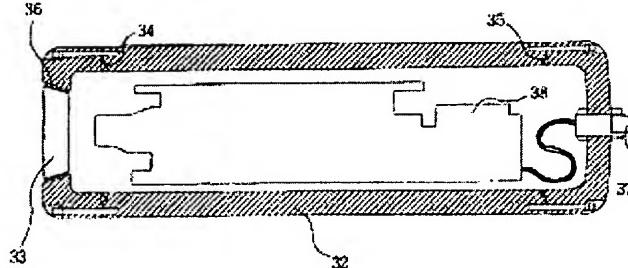
US6839082 (B2)
 US2002044202 (A1)

[Report a data error here](#)

Abstract not available for KR2002018331

Abstract of corresponding document: [US2002044202](#)

A single-canister underwater stereocamera system with a distance measurement function is disclosed. In the camera system, a camera drive unit, holding two cameras on its camera base, is set in a parallel space defined between two support plates, and is operable by a motor unit, thus being movable along with the two cameras to the front or back. A lens drive unit, holding two lenses on two lens bases, is set in the parallel space to be operable by the motor unit so as to laterally move the two lenses to the left or right under the guide of a linear guide bearing. The motor unit controls the focus length of each of the two cameras and the moving distance of the two lenses at the same time. In the camera system, the actual distance of an underwater target object from the system is measured by sensing a rotated position of the encoder of the motor unit, taking advantage of the fact that the actual distance of the target object has a functional relation of 1:1 with the focus length of each of the cameras. This camera system measures the actual distance of the target object while compensating for the refraction errors of light beams passing through both the window and water. The camera system is also encased within a waterproof and pressure-proof cylindrical canister having a transparent window at its front end wall. This camera system is thus effectively usable in deep sea.



Data supplied from the [esp@cenet](#) database - Worldwide